EUROPEAN PATENT OFFICE

Patent Abstracts of Japan

PUBLICATION NUMBER

09320065

PUBLICATION DATE

12-12-97

APPLICATION DATE

04-06-96

APPLICATION NUMBER

08141374

APPLICANT: NIKON CORP;

INVENTOR :

MATSUZAKI TAKAKO;

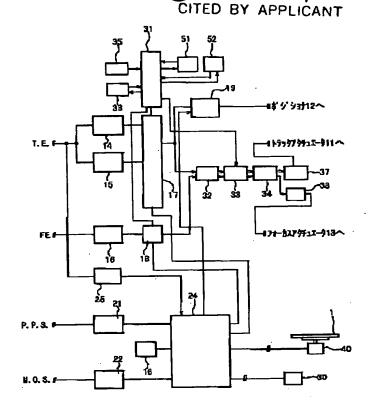
INT.CL.

G11B 7/09

TITLE

INFORMATION REPRODUCING

APPARATUS



ABSTRACT :

PROBLEM TO BE SOLVED: To make an information reproducing apparatus possible to perform desired reproduction to both tracks of land/groove, by changing an offset means depending on irradiating either a land or a groove with laser beam.

SOLUTION: A control circuit 24 in a system controller outputs a control signal to close a switch circuit 18, thereby a focus error signal produces a focusing signal via an A/D converter 32, an adder 33, a D/A converter 34 and a focusing signal producing circuit 38 and the focusing signal is output to a focus actuator 13 to focus the optical spot on the surface. When the focusing track is land, the circuit 24 closes the switch circuit 17 to the side of the land track control circuit 14. When the focusing track is groove, the switch circuit 17 is closed to the side of the groove track control circuit 15. As a result, the tracking signal of the track at the optical spot position is output to a tracking actuator 11 for the purpose of tracking control. As explained above, the optical spot executes the tracking focus control to a certain track.

COPYRIGHT: (C)1997,JPO



(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平9-320065

(43)公開日 平成9年(1997)12月12日

(51) Int.CL*
G11B 7/09

識別記号 庁内整理番号

FI

技術表示箇所

G11B 7/09

Α

審査請求 未請求 請求項の数6 OL (全 10 頁)

(21)出願番号

特期平8-141374

(71)出題人 000004112

株式会社ニコン

(22)出顧日

平成8年(1996)6月4日

東京都千代田区丸の内3丁目2番3号

(72) 発明者 石井 裕和

東京都千代田区丸の内3丁目2番3号 株

式会社ニコン内

(72)発明者 松崎 貴子

東京都千代田区丸の内3丁目2番3号 株

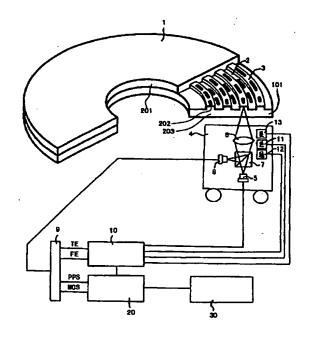
式会社ニコン内

(54) 【発明の名称】 情報再生装置

(57)【要約】

【課題】ランド/グルーブの両トラックに対して任意に 情報の再生を行う。

【解決手段】第1グループのトラックと第2グループの トラックが半径方向に交互に段差がつけられて存在する ディスク形状の情報記録媒体に対して光ビームを照射す ることにより情報を再生する再生装置であって、前記記 録媒体のトラック面にレーザ光を照射することにより記 録されている情報を読み出すへッドと、前記記録媒体の トラック面にレーザ光を収束させるフォーカス制御手段 と、前記フォーカス制御手段に対して、前記第1のグル ープのトラックに適応したオフセット制御を行う第1の オフセット手段と、前記フォーカス制御手段に対して、 前記第2のグループのトラックに適応したオフセット制 御を行う第2のオフセット手段と、前記レーザ光が、第 1のグループのトラックに照射されているか、前記第2 のグループのトラックに照射されているかによって、前 記第1のオフセット手段の動作と前記第2のオフセット 手段の動作を切り換える切換手段とを備える。





【特許請求の範囲】

【請求項1】情報が記録されている第1グループの情報トラックと第2グループの情報トラックが同心状又は螺旋状に存在し、前記第1グループのトラックと前記第2グループのトラックは半径方向に交互に段差がつけられて存在し、かつ前記第1グループのトラックと前記第2グループのトラックのそれぞれには、記録されている情報を検索するためのアドレス情報が記録されているディスク形状の情報記録媒体から、情報を再生する情報再生装置であって、

前記記録媒体を回転させる回転手段と、

前記記録媒体のトラック面にレーザ光を照射することに より記録されている情報を読み出すヘッドと、

前記記録媒体のトラック面にレーザ光を収束させるフォ ーカス制御手段と、

前記フォーカス制御手段に対して、前記第1のグループ のトラックに適応したオフセット制御を行う第1のオフ セット手段と、

前記フォーカス制御手段に対して、前記第2のグループのトラックに適応したオフセット制御を行う第2のオフセット手段と、

前記レーザ光が、第1のグループのトラックに照射されているか、前記第2のグループのトラックに照射されているかによって、前記第1のオフセット手段の動作と前記第2のオフセット手段の動作を切り換える切換手段とを備えたことを特徴とする情報再生装置。

【請求項2】前記レーザ光の照射位置を前記第1グループのトラックあるいは前記第2グループのトラックに追従させるトラッキング制御手段と、

前記トラッキング制御手段における制御条件を、前記第 1 グループのトラックに対するトラッキング制御の条件 あるいは前記第2 グループのトラックに対するトラッキ ング制御の条件に設定する設定手段とを備えたことを特 徴とする請求項1記載の情報再生装置。

【請求項3】前記トラッキング制御手段に対して、前記 第1のグループのトラックに適応したオフセット制御を 行う第3のオフセット手段と、

前記トラッキング制御手段に対して、前記第2のグループのトラックに適応したオフセット制御を行う第4のオフセット手段とを有し、

前記切換手段は、前記レーザ光が、第1のグループのトラックに照射されているか、前記第2のグループのトラックに照射されているかによって、前記第3のオフセット手段の動作と前記第4のオフセット手段の動作を切り換えることを特徴とする請求項2記載の情報再生装置。

【請求項4】情報が記録されている第1グループの情報トラックと第2グループの情報トラックが同心状又は螺旋状に存在し、前記第1グループのトラックと前記第2グループのトラックは半径方向に交互に段差がつけられて存在し、かつ前記第1グループのトラックと前記第2

グループのトラックのそれぞれには、記録されている情報を検索するためのアドレス情報が記録されているディスク形状の情報記録媒体から、情報を再生する情報再生 装置であって、

前記記録媒体を回転させる回転手段と、

前記記録媒体のトラック面にレーザ光を照射することに より記録されている情報を読み出すヘッドと、

前記記録媒体のトラック面にレーザ光を収束させるフォーカス制御手段と、

10 前記フォーカス制御手段に対して、前記第1のグループ のトラックに適応したオフセット値を決定する第1のオ フセット手段と

前記フォーカス制御手段に対して、前記第2のグループのトラックに適応したオフセット値を決定する第2のオフセット手段とを備えたことを特徴とする情報再生装置

【請求項5】前記レーザ光の照射位置を前記第1グループのトラックあるいは前記第2グループのトラックに追従させるトラッキング制御手段と、

前記トラッキング制御手段における制御条件を、前記第 1グループのトラックに対するトラッキング制御の条件 あるいは前記第2グループのトラックに対するトラッキング制御の条件に設定する設定手段とを備えたことを特徴とする請求項4記載の情報再生装置。

【請求項6】前記トラッキング制御手段に対して、前記 第1のグループのトラックに適応したオフセット値を決 定する第3のオフセット手段と、

前記トラッキング制御手段に対して、前記第2のグループのトラックに適応したオフセット値を決定する第4のオフセット手段とを備えたことを特徴とする請求項5記載の情報再生装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は光ディスク等の情報 記録媒体に記録された情報を再生するための情報再生装 置に関するものである。

[0002]

【従来の技術】従来の情報再生装置の例として、コンパクトディスク(CD)の再生装置がある。図6は、CDの構成を示す図である。図6に示すように、CDは、厚さ1.2mmの透明基板81にレリーフ状の位相ピット列82が螺旋状に形成されている。これが情報トラックである。そして、音声情報を位相ピットの長さに対応させることによって、音声情報が記録されている。

【0003】CDに記録されている情報を再生する際は、まず、CDを回転させる。そして、再生ヘッドから照射される光ビームによって、位相ピットよりも少し半径が大きい光スポットが情報トラック上に形成される。そして、情報トラック上に照射された光スポットの反射50光の回折状態が検出されることによって、情報が再生さ

Z

れる。

【0004】光スポットの位置に位相ビットがない場合、情報トラックからの反射光はすべて再生ヘッドに戻る。そのため、再生ヘッドに内蔵された情報検出器は、大きい値を検出する。光スポットの位置に位相ビットがある場合、情報トラックからの反射光は位相ビットによって回折される。そのため、反射光の一部は再生ヘッドの外側に反射し再生ヘッドに戻らない。反射光の残りの一部が再生ヘッドに戻る。すなわち、光スポットの位置に位相ビットがある場合、再生ヘッドに内蔵された情報 10 検出器は、小さい値を検出する。

【0005】一般的に、再生ヘッドからの光ビームの半径は、回折限界までしぼり込むことができる。そのため、波長が830mmのレーザ光源を内蔵した情報再生ヘッドを使用すると、情報トラックに照射される光スポットの半径を、1μm以下まで絞り込むことができる。したがって、情報トラックのピッチを1.6μmとすることができ、大量の情報を記録することができる。

【0006】他の情報再生装置の例として光磁気ディスク装置や相変化ディスク装置がある。これらの装置の再生原理は、媒体からの反射光のカー回転効果や反射率変化効果を利用することを除いてはCDの再生装置と同じであるので詳細説明を省略する。

[0007]

【発明が解決しようとする課題】ところが、情報記録媒体に、より多くの情報を記録したいという潜在的要求は極めて高い。発明者は、この要求に応えるために多くの検討を重ねた。一般的には、再生ヘッドの光源の波長を短くすることによって再生ビーム径をより小さくし、狭トラックビッチ化することが提案されている。

【0008】ところが、再生ヘッドの光源の波長には制約があり、無限に波長を短くすることは不可能である。一方、再生ビームの大きさを一定にして狭トラック化をすると、再生ビームによる光スポットが隣接トラックの情報ビットにも照射されてしまう。その結果、対象の再生トラック以外の情報以外に、隣接トラックの情報が読み出されてしまうという問題が生じる。

【0009】そこで、隣接トラックからの情報読み出しを抑制し、対象とするトラックからの情報のみを再生できる情報再生装置が求められている。多くの検討が重ねられた結果、このような隣接トラックからの情報読み出し抑制策として、ランド/グルーブ再生方式が発見された。一般に光磁気ディスク等の記録媒体のトラックは、同心円状あるいは螺旋状の溝によって形成されている。したがって、記録面には凸部と凹部が存在する。従来の記録媒体では、凸部か凹部のいずれか一方が情報されていた。これに対して、ランド/グルーブ再生方式では、凸部(ランド)と凹部(グルーブ)の両方に情報が記録されたディスクを用いる。

【0010】この方式はトラックビッチを約半分にでき 50 に存在し、前記第1グループのトラックと前記第2グル

るという極めて優れた方式である。ランド/グルーブ再生方式による隣接トラックからの情報読み出し抑制効果については以下の文献で説明されているのでことでは詳細説明を省略する。相変化ディスクに関する技術は、「ランド&グルーブ記録による高密度相変化ディスク(第5回相変化記録研究会シンポジウム講演会予稿集)」に記載されている。また、光磁気ディスクに関する技術は、"CROSSTALK ANALYSIS OF LAND/CRCOVE MACNETO-OPTICAL RECODING(SYMPOSIUM ON OPTICAL MEMORY 19

【0011】また、特願平6-215137号、特願平6-215137号、特願平6-215138号(いずれも本件出願人による出願)でもランド/グルーブ再生方式における隣接トラックからの情報読み出し抑制効果について記載されている。しかしながら、このランド/グルーブ再生方式はランドトラックとグルーブトラックの2種類の情報トラックが存在するため、従来の技術では自由に任意のトラックの情報を再生することができない場合がある。

94)"に記載されている。

【0012】たとえば、記録媒体から情報を再生する際 には、光スポットを情報トラック上で相対的に移動させることにより、情報トラック上に記録された情報を順次 再生していく。具体的には、CDの再生においては、ディスクを回転させた状態で、光スポットの照射位置を制御することにより、光スポットが常に情報トラック上にあるようにする。このような制御をトラッキング制御という。

【0013】従来の装置におけるトラッキング制御機構は、ランドトラックあるいはグループトラックのいずれか一方のトラックに対してのトラッキングにしか対応で30 きない。なぜなら、ランドトラックとグループトラックでは、トラッキングの特性が異なるため、一方のトラックの特性に合わせたトラッキング制御を行おうとすると、他方のトラックのトラッキング制御には適合しないからである。

【0014】また、光ビームを記録媒体の記録面に収束させるためにフォーカシング制御を行う。ランド/グルーブ再生方式においては、ランドトラックとグルーブトラックの両方に情報を記録するため、ランドトラックに対するフォーカシング制御とグルーブトラックに対する フォーカシング制御とは同じ条件で行うと正確なフォーカス制御ができないという問題が生じる。

【0015】本発明は、上記問題点を考慮してなされたものであり、ランド/グルーブの両トラックに対して任意に情報の再生を行うことができる情報再生装置を提供することを目的とする。

[0016]

【課題を解決するための手段】上記課題の解決のため本 発明は、情報が記録されている第1グループの情報トラックと第2グループの情報トラックが同心状又は螺旋状 た存在し、前記第1グループのトラックと前記第2グル



ープのトラックは半径方向に交互に段差がつけられて存 在し、かつ前記第1グループのトラックと前記第2グル ープのトラックのそれぞれには、記録されている情報を 検索するためのアドレス情報が記録されているディスク 形状の情報記録媒体から、情報を再生する情報再生装置 であって、前記記録媒体を回転させる回転手段と、前記 記録媒体のトラック面にレーザ光を照射することにより 記録されている情報を読み出すヘッドと、前記記録媒体 のトラック面にレーザ光を収束させるフォーカス制御手 段と、前記フォーカス制御手段に対して、前記第1のグ ループのトラックに適応したオフセット制御を行う第1 のオフセット手段と、前記フォーカス制御手段に対し て、前記第2のグルーブのトラックに適応したオフセッ ト制御を行う第2のオフセット手段と、前記レーザ光 が、第1のグループのトラックに照射されているか、前 記第2のグループのトラックに照射されているかによっ て、前記第1のオフセット手段の動作と前記第2のオフ セット手段の動作を切り換える切換手段とを備えた構成 とした。

【0017】さらに、前記レーザ光の照射位置を前記第 1 グループのトラックあるいは前記第2 グループのトラ ックに追従させるトラッキング制御手段と、前記トラッ キング制御手段における制御条件を、前記第1グループ のトラックに対するトラッキング制御の条件あるいは前 記第2グループのトラックに対するトラッキング制御の 条件に設定する設定手段とを備えた構成としてもよい。 【0018】さらに、前記トラッキング制御手段に対し て、前記第1のグループのトラックに適応したオフセッ ト制御を行う第3のオフセット手段と、前記トラッキン グ制御手段に対して、前記第2のグループのトラックに 適応したオフセット制御を行う第4のオフセット手段と を有し、前記切換手段は、前記レーザ光が、第1のグル ープのトラックに照射されているか、前記第2のグルー プのトラックに照射されているかによって、前記第3の オフセット手段の動作と前記第4のオフセット手段の動 作を切り換える構成としてもよい。

【0019】また、本発明は、情報が記録されている第 1 グループの情報トラックと第2 グループの情報トラックが同心状又は螺旋状に存在し、前記第1 グループのトラックと前記第2 グループのトラックは半径方向に交互 40 に段差がつけられて存在し、かつ前記第1 グループのトラックと前記第2 グループのトラックのそれぞれには、記録されている情報を検索するためのアドレス情報が記録されている情報を検索するためのアドレス情報が記録されている情報を検索するためのアドレス情報が記録されている情報再生装置であって、前記記録媒体を回転させる回転手段と、前記記録媒体のトラック面にレーザ光を照射することにより記録されている情報を読み出すへッドと、前記記録媒体のトラック面にレーザ光を収束させるフォーカの場場である。

セット値を決定する第1のオフセット手段と、前記フォーカス制御手段に対して、前記第2のグループのトラックに適応したオフセット値を決定する第2のオフセット手段とを備えた構成とした。

6

【0020】さらに、前記レーザ光の照射位置を前記第1グループのトラックあるいは前記第2グループのトラックに追従させるトラッキング制御手段と、前記トラッキング制御手段における制御条件を、前記第1グループのトラックに対するトラッキング制御の条件あるいは前記第2グループのトラックに対するトラッキング制御の条件に設定する設定手段とを備えた構成としてもよい。【0021】さらに、前記トラッキング制御手段に対して、前記第1のグループのトラックに適応したオフセット値を決定する第3のオフセット手段と、前記トラッキング制御手段に対して、前記第2のグループのトラックに適応したオフセット値を決定する第4のオフセット手段とを備えた構成としてもよい。

[0022]

【発明の実施の形態】図2は本発明の一実施形態による情報再生装置に用いる情報記録媒体のトラック構造を示す図である。図2は、ディスク状記録媒体の記録トラックの構成を示している。ディスク状記録媒体1には、ランドトラック2とグルーブトラック3があり、それぞれの段差は、およそ1/7 \(\chi\) になっている。なお、\(\chi\) は、再生のためにこれらのトラックに照射する光ビームの波長である。

【0023】それぞれのトラックには、位相ピット41によって情報が記録されている領域と、光磁気ビット42によって情報が記録されている領域とがある。位相ピット41によって情報が記録されている領域にはアドレス情報が記録されており、光磁気ビット42によって情報が記録されている領域には記録対象となる情報(ユーザが利用する情報)が記録されている。

【0024】図3は、本発明の一実施形態による情報再生装置に用いる情報記録媒体のトラック形状を示す図である。ディスク状記録媒体1の記録面には、ランドトラック2とグルーブトラック3が半径方向に交互にならんでいる。それぞれのトラックは螺旋状に形成されている。すなわち、凸凹の2重螺旋トラックが形成されている。なお、ランドトラック、グルーブトラックを同心円状にし、半径方向に交互に形成してもよい。

【0025】螺旋状トラックの場合、ランドトラック2とグループトラック3はそれぞれ、最周側から最外周まで1本の連続したトラックとして形成されているが、トラック1周を1本のトラックとみなすことにする。図3に示すように、各トラックは、アドレス部43、45と情報記録部44、46から構成されている。連続するアドレス部と情報記録部の組をセクタと呼ぶ(たとえばアドレス部43と情報記録部44の組)。トラック内に

対して、前記第1のグループのトラックに適応したオフ 50 は、複数のセクタが、トラック方向に連続して並べられ

(5)

特開平9-320065

8

ている。アドレス部43、45には、位相ピットによってアドレス情報が記録されている。また、情報記録部44、46には、光磁気ピットによってユーザが利用する情報が記録されている。

【0026】各セクタのアドレス部には、トラックアドレスとセクタアドレスが記録される。トラックアドレスは、たとえば最内周トラックから順に昇順に付される。なお、1トラック(トラック1周)の各セクタには、同一のトラックアドレスが記録される。本実施形態においては、ランドトラックには勇数のトラックアドレスが、グルーブトラックには偶数のトラックアドレスが記録されている。

【0027】たとえば、最内周トラック(ランドトラック)のトラックアドレスを"1"とし、その1つ外側のトラック(グルーブトラック)のトラックアドレスを"2"とする。以降、外側へいくに従って、"3"、"4"、"5"、・・・というようにトラックアドレスを付していく。このように各トラックにアドレスを付せば、奇数アドレスがランドトラック、偶数アドレスがグルーブトラックとなる。

【0028】ランドトラックとグループトラックの段差は、隣接トラック読み出しを抑制する効果のある値に設定する。この値は、CD、光磁気ディスク、相変化ディスク等に依って多少異なるが、概ね1/7波長程度(照射する光ビームの波長の1/7程度)である。すなわち、照射する光ビームの波長830nm、インデックス(屈折率)1.5の透明基板を使用した場合、80nmの段差とするのが好ましい。

【0029】情報ビットの性質は、隣接トラック読み出しを抑制する効果のある値に設定する。この値は、CD、光磁気ディスク、相変化ディスク等ディスクの種類によって異なる。例えば、CDでは位相差 1/4 波長とすることが好ましい。また、光磁気ディスクでは複索カー回転角 2 k = 0 とすることが好ましい。すなわち、光磁気ディスクであれば、カー回転角 2 k = 1 、複素カー回転角 2 k = 0 の磁気ビットを情報ビットとすればよい。

【0030】図2に示すように、本実施形態では、ランドトラックとグループトラックのディスク半径方向の幅を同一にしている。トラックビッチは、ランドトラックの中央に再生ビームを照射した際に、その再生ビームが、隣接するランドトラックに当たらないように設定する。このようにするとグループトラックの中央に再生ビームを照射した際も、その再生ビームは、隣接グループトラックに照射されなくなる。

【0031】との時、ランドトラックに照射された再生 ビームは隣接グループトラックに、グループトラックに 照射された再生ビームは隣接ランドトラックにそれぞれ 照射されるが、それはかまわない。すなわち、照射する 光ビームの波長830nm、光ヘッドの対物レンズの開 50

口数NA=0.55の場合では、ランドトラックから隣接グループトラックへのトラックピッチは800nmとすればよい。

【0032】図1は、本発明の一実施形態による情報再生装置の構成を示す図である。ディスク状記録媒体1は、図示していないスピンドルモータによって例えば1800rpmで回転している。ディスク状記録媒体1には、ランドトラック2とグループトラック3があり、それぞれの段差は、およそ1/7入(入は照射される光ピームの波長)になっている。基板201の表面203には、金属(アルミ等)からなる反射層が形成されている。

【0033】なお、ことでは、光ビームの照射方向から見て凸部になっているトラックをランドトラックと呼び、凹部になっているトラックをグループトラックと呼ぶ。ディスク状記録媒体1は光磁気ディスクである。ランドトラック2とグループトラック3には、磁気ピットと位相ピットによって情報が記録されている。情報が記録された記録面を覆う保護膜202は、高分子材料から20 なる。

【0034】記録媒体1に記録された情報を再生するための光へッド4は、以下のような構成である。光へッド4内の半導体レーザ5から出射される光ビームは、ビームスブリッタ7を通って、対物レンズ6によって収束され、記録媒体1のトラック面で光スポットを形成している。トラック面で反射した光は、再び対物レンズ6を通り、ビームスブリッタ7で反射し、ディテクタ(光電変換器、たとえばフォトダイオード)8に入射する。

【0035】反射光は、ディチクタ8によって電気信号 10 に変換されて電気回路9に入る。電気回路9はディチクタ8からの電気信号を処理して、トラックエラー信号 (TE), 位相ピット信号 (PPS), 光磁気信号 (MoS)を出力する。トラックエラー信号TEは、ディスク状記録媒体1のトラック上に形成された光スポットとトラックの半径方向の中心線とのずれ量を示す信号である。フォーカスエラー信号FEは、光ビームの収束点位置と、トラック面とのずれ量を示す信号である。位相ピット信号PPSは、トラック上の位相ピットによって記録された情報の再生信号である。光磁気信号MoSは、トラック上の磁気ピットによって記録された情報の再生信号である。光磁気信号MoSは、トラック上の磁気ピットによって記録された情報の再生信号である。

【0036】トラックエラー信号TE及びフォーカスエラー信号FEは、サーボコントローラ10に入力され信号処理されて、トラッキング信号、ボジショニング信号、フォーカス信号に変換されて出力される。トラッキング信号は、トラッキングアクチュエータ11を駆動するための信号である。トラッキング信号は、トラックの半径方向の中心線とのずれ量)に応じたレベルの信号である。トラッキングアクチュエータ11は、トラッキング信号



10

のレベルに応じた量だけ、対物レンズ6を記録媒体1の 半径方向に動かす。このことによって、光スポットの位 置をトラックの中心に位置決めする。

【0037】ポジショニング信号は、ポジショナ12を 駆動するための信号である。ポジショナ12は、ポジシ ョニング信号のレベルに応じて、光ヘッド6を記録媒体 1のの半径方向に動かす。フォーカス信号は、フォーカ スアクチュエータ13を駆動するための信号である。フ ォーカス信号は、フォーカスエラー信号F E のレベル じたレベルの信号である。フォーカスアクチュエータ1 3は、フォーカス信号のレベルに応じた量だけ、対物レ ンズ6を記録媒体1の記録面に対して垂直方向に動か す。このことによって、光スポットをトラック面上に焦 点合わせする。

【0038】一方、位相ピット信号PPSと光磁気信号

MOSは、システムコントローラ20に入力される。と れらの信号は、記録媒体1から読み出された情報とし て、ホストコンピュータ30へ出力される。システムコ ントローラ20は、ホストコンピュータ30と通信を行 20 い、ホストコンピュータ30からのコマンドに応じて、 読み出された情報をホストコンピュータ30へ送る。 【0039】さらに、システムコントローラ20は、位 相ピット信号PPSと光磁気信号MOSを基にして制御 信号を作成し、サーボコントローラ10に送る。図4 は、図1のサーボコントローラ10とシステムコントロ ーラ20の構成図である。トラックエラー信号TEは、 ランドトラック制御回路14とグループトラック制御回 路15に入力される。それぞれの制御回路は、制御定数 が同じで出力信号の極性が反対である。

【0040】スイッチ回路17は、ランドトラック制御 回路14とグループトラック制御回路15からの出力信 号を入力する。そして、システムコントローラ20から の信号によって、入力された2つの信号のうちの一方を 選択的に出力する。このトラックエラー信号は、トラッ キングアクチュエータ11を駆動する信号を生成するの に用いられる。

【0041】スイッチ回路17からのトラックエラー信 号は、ポジショナ制御回路及びA/D変換器32へ出力 される。フォーカスエラー信号は、フォーカス制御回路 40 16及びスイッチ回路18を介してフォーカスアクチュ エータを制御する信号として用いられる。スイッチ回路 18は、システムコントロール回路24からの信号によ って開状態と閉状態に制御される。

[0042]位相ピット信号(PPS)は、アドレス検 出回路21に入力される。アドレス検出回路21では、 位相ピット信号中よりアドレス情報を示す信号(アドレ ス信号)が検出される。光磁気信号(MoS)は、情報 再生回路22に入力される。そして、光磁気信号MoS は、情報再生回路22によって再生データとされる。ア 50 ブル上に設置された記録媒体も回転する。そして、記録

ドレス検出回路21から出力されるアドレス信号と、情 報再生回路22から出力される再生データはシステムコ ントロール回路24に入力される。システムコントロー ル回路24は、所望のアドレスの領域からの再生データ を、ホストコンピュータ30に送る。

【0043】図5は、トラックエラー信号の変化を示す 図である。図5(a)は、光へッド6を内周側から外周 側へ半径方向に移動させたときに検出されるトラックエ ラー信号の時間的変化を示している。図5 (a)中、符 (光ビームの収束点位置とトラック面とのずれ量)に応 10 号(d)で示す部分は、光スポットがランドトラックを 通過しているときである。符号(e)で示す部分は、光 スポットがランドトラックとグループトラックの境目を 通過しているときである。符号(f)で示す部分は、光 スポットがグループトラックを通過しているときであ

> 【0044】図5(b)は、反射率の変化を示す。反射 率とは、照射された光量に対する、ディテクタ8で受光 される光量の割合である。光スポットがランドトラック を通過しているときとグループトラックを通過している ときに比べて、光スポットがランドトラックとグループ・ トラックの境目を通過しているときは反射率が低下す

【0045】図5(c)は、トラッキングエラー検出に、 プッシュブル法を用いたときのトラックエラー信号の波 形を示している。光スポットがランドトラックを通過し ているときはトラックエラー信号レベルの時間経過に応 じた変化の傾きは正となる。すなわち、レベルが単調に 増加する。また、グルーブトラックを通過しているとき はトラックエラー信号レベルの時間経過に応じた変化の 30 傾きは負となる。

【0046】図5からわかるように、光スポットがラン ドトラックを通過しているときとグループトラックを通 過しているときとでは、トラッキングエラー信号の極性 が逆になる。ランドトラック制御回路14及びグルーブ トラック検出回路15から出力されるトラッキング信号 は、トラッキングエラー信号のレベルが0 になるように トラッキングアクチュエータを制御するための信号であ る。光スポットがランドトラックにあるときとグループ トラックにあるときとでは、トラッキングエラー信号の 極性が逆になるのであるから、トラッキング信号の極性 も逆にすれば、それぞれのトラックでのトラッキング制 御が良好に行われることになる。したがって、本実施形 態では、ランドトラック制御回路14の出力とグループ トラック検出回路15の出力とは極性を逆にしている。 【0047】次に、本実施形態の情報再生装置の動作を 説明する。まず、情報再生装置に電源が投入され、記録 媒体が挿入される。コントロール回路24が、スピンド ルモータ40(図4に示す)に制御信号を送ることによ り、スピンドルモータ40が回転を開始し、ターンテー



12

媒体1は、一定の回転数例えば1800rpmで回転す

【0048】次に、再生装置は、光へっド4のフォーカ スアクチュエータ13を駆動して、記録媒体上の任意の トラックに対してフォーカスの引き込み制御を行う。こ のフォーカスの引き込み制御は、システムコントローラ 20内のコントロール回路24が制御信号を出力するこ とによって、スイッチ回路18が閉状態となることによ り行われる。スイッチ回路18が閉状態となると、スイ ッチ回路 1 8 からフォーカスエラー信号がA/D変換器 32に入力される。そして、加算器33、D/A変換器 34、フォーカシング信号生成回路38を介して、フォ ーカシング信号が生成され、フォーカスアクチュエータ 13へ出力される。そして、フォーカスアクチュエータ 13の動作により、光スポットがトラック面上に焦点合 わせされる。

【0049】コントロール回路24は、焦点合わせされ たトラックがランドトラックであれば、スイッチ回路1 7をランドトラック制御回路14側に閉じ、グループト ラックであれば、スイッチ回路17をグループトラック 制御回路 1 5 側に閉じる。この結果、光スポットが位置 しているトラックに応じたトラッキング信号がトラッキ ングアクチュエーター1に出力され、トラッキング制御 が開始される。

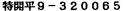
【0050】以上の動作により、光スポットは、あるラ ンドトラックに対してトラッキング制御とフォーカス制 御がかかる。スイッチ回路17から出力されるトラック エラー信号は、A/D変換器32に入力され、数値化 (デジタル化) されて出力される。A/D変換器32か ちの出力は、加算器33に入力される。また、サーボコ ントロール回路31は、ROM35からトラッキング制 御オフセット値の初期値(たとえば0)を読み出し、加 算器33に出力する。加算器33は、入力された2つの 値を加算してD/A変換器34に出力する。このように してオフセット値が加算されたトラッキング制御信号が トラッキング信号生成回路37に入力される。そして、 トラッキング信号生成回路37は、トラッキングアクチ ュエータ13を駆動するためのトラッキング信号を出力 する。との結果、光スポットの照射位置は、トラッキン グアクチュエータ13の動作により変化する。ROM3 5より読み出されたオフセット値の初期値は、ランドト ラックの現在のトラッキング制御のオフセット値として RAM36 に格納される。

【0051】サーボコントロール回路31は、トラッキ ングアクチュエータ13の駆動により光スポットの照射 位置が位置決めされた後のトラックエラー信号をトラッ キング制御判定回路52に出力する。トラッキング制御 判定回路52は、入力されたトラックエラー信号のレベ ルによって、光スポットがトラックの中央に位置決めさ れているか(すなわち正しく位置決めされているか)を 50 路51は、入力されたフォーカスエラー信号のレベルに

判定する。たとえば、トラックエラー信号のレベルの絶 対値が所定値以下であれば、光スポットが正しく位置決 めされていると判定して、OKの信号を出力する。トラ ックエラー信号のレベルの絶対値が所定値を越えていれ は、正しく位置決めされていないと判定して、NGの信 号を出力する。この場合、トラックエラー信号の極性に よって、オフセット値を大きくするか小さくするかを指 示する信号(オフセット+/-指示信号)を出力する。 【0052】トラッキング制御判定回路52からOKの 信号が出力された場合は、RAM36に格納されている ランドトラックの現在のトラッキング制御オフセット値 が最適トラッキング制御オフセット値となる。トラッキ ング制御判定回路52からNGの信号が出力された場合 は、サーボコントロール回路31は、トラッキング制御 判定回路52からのランドトラックのオフセット+/-指示信号に基づいて、ある一定値(たとえば1)を現在 のオフセット値に対して加算あるいは減算する。そし て、その値を加算器33に出力する。加算器33は、そ の値をA/D変換器32からのトラッキング制御信号に 加算して出力する。その結果、前回とはレベルの異なる トラッキング信号が生成される。そして、そのトラッキ ング信号によって、トラッキングアクチュエータ13が 駆動され、それによって発生するトラックエラー信号を 再度トラッキング制御判定回路で判定し、必要に応じて オフセット値に対して一定値の加算あるいは減算を行う 処理を繰り返す。以上のようにしてランドトラックに対 する最適なトラッキング制御オフセット値を求め、RA M36に格納する。

【0053】次に、フォーカス制御の最適オフセット値 30 を求める。スイッチ回路17から出力されるフォーカス 制御信号は、A/D変換器32に入力され、数値化(デ ジタル化)されて出力される。A/D変換器32からの 出力は、加算器33に入力される。また、サーボコント ロール回路31は、ROM35からフォーカス制御オフ セット値の初期値(たとえば0)を読み出し、加算器3 3に出力する。加算器33は、入力された2つの値を加 算してD/A変換器34に出力する。このようにしてオ フセット値が加算されたフォーカス制御信号がフォーカ ス信号生成回路38に入力される。そして、フォーカス 信号生成回路38は、フォーカスアクチュエータ11を 駆動するためのフォーカス信号を出力する。この結果、 光ピームの焦点位置と記録媒体1の記録面との位置関係 が変化する。ROM35より読み出されたオフセット値 の初期値は、ランドトラックの現在のフォーカス制御の オフセット値としてRAM36に格納される。

【0054】サーボコントロール回路31は、フォーカ スアクチュエータ13の駆動により光ビームの焦点位置 が位置決めされた後のフォーカスエラー信号をフォーカ ス制御判定回路51に出力する。フォーカス制御判定回





よって、光ビームの焦点位置が記録媒体1の記録面上に位置決めされているか(すなわち正しく位置決めされているか)を判定する。たとえば、フォーカスエラー信号のレベルの絶対値が所定値以下であれば、正しく位置決めされていると判定して、OKの信号を出力する。フォーカスエラー信号のレベルの絶対値が所定値を超えていれば、正しく位置決めされていないと判定して、NGの信号を出力する。この場合、フォーカスエラー信号の極性によって、オフセット値を大きくするか小さくするかを指示する信号(オフセット+/-指示信号)を出力す 10

【0055】フォーカス制御判定回路51からOKの信 号が出力された場合は、RAM36に格納されているラ ンドトラックの現在のフォーカス制御オフセット値が最 適トラッキング制御オフセット値となる。フォーカス制 御判定回路51からNGの信号が出力された場合は、サ ーポコントロール回路31は、フォーカス制御判定回路 51からのランドトラックのオフセット+/-指示信号 に基ついて、ある一定値(たとえば1)を現在のオフセ ット値に対して加算あるいは減算する。そして、その値 を加算器33に出力する。加算器33は、その値をA/ D変換器32からのフォーカス制御信号に加算して出力 する。その結果、前回とはレベルの異なるフォーカス信 号が生成される。そして、そのフォーカス信号によっ て、フォーカスアクチュエータ11が駆動される。それ によって発生するフォーカスエラー信号を再度フォーカ ス制御判定回路11で判定し、必要に応じてオフセット 値に対して一定値の加算あるいは減算を行う処理を繰り 返す。以上のようにしてランドトラックに対する最適な フォーカス制御オフセット値を求め、RAM36内に格 30 納する。

【0056】次に、光スポットの照射位置をグループトラックに移動させる。光スポットをランドトラックからグループトラックへ(あるいはグループトラックからランドトラックへ)移動させる方法は、特願平7-173076、特願平7-200072に記載されている。そして、同様にトラッキング制御の最適オフセット値と、フォーカス制御の最適オフセット値を求め、RAM36に記憶する。

【0057】以上のようにして、ランドトラック、グループトラックそれぞれの最適オフセット値がRAM36 40 に記憶されることになる。システムコントロール回路2 4は、外部のホストコンピュータ30から所定のセクタの情報を読み出す指示を受けると、そのセクタのセクタアドレス情報をランド/グループ判定回路16に入力する。ランド/グループ判定回路16は、読み出し指示を受けたセクタがランドトラックに存在するか、グループトラックに存在するかを判定する。そして、システムコントロール回路24は、現在の光ピームの照射位置のトラックと読み出し指示を受けたセクタの属するトラックの相対位置の違いを求め、サーボコントローラ31に対 50

して光へッド4の移動指令を出す。サーボコントローラ 31は、ポジショナ制御回路19に対し指令を出し、ポ ジショナ12を駆動させることにより、光へッド4を指 示を受けたトラックへと移動させる。

14

【0058】コントロール回路24は、トラッキングサーボルーブを開ループ(サーボオフ)にする。この制御はスイッチ回路17を開とし、スイッチ回路17からのトラッキング信号が出力されないようにすればよい。次に、コントロール回路24は、ポジショナ制御回路19に制御信号を送ることにより、光へッド4を目標トラックの方向に移動させる制御を行う。

【0059】光ヘッド4の移動中は、図5 (a) に示す ようなトラックエラー信号が出力される。カウンタ回路 25は、とのトラックエラー信号のパルス数をカウント する。とのカウント値は、コントロール回路24亿入力 される。このカウント値によって、光スポットが横断す るトラック本数がわかる。そして、目標トラックまでの トラック数だけ横断したとき(光スポットの位置が、ち ょうど目標トラックの真上に来たとき)、光ヘッド4の 移動を止め、トラッキングサーボを閉ループ(サーボオー ン) にする。光ヘッド4の移動を止めるのは、コントロ ール回路24がポジショナ制御回路19に制御信号を送 ることにより行う。トラッキングサーボを閉ループにす るのは、コントロール回路24がスイッチ回路17を制 御することにより行う。このとき、スイッチ回路17か らは、目標トラックがランドトラックであるならば、ラ ンドトラックのトラッキング制御に適合した極性のトラ ッキング信号を出力させる。すなわち、スイッチ回路1 7をランドトラック制御回路14からの出力側に接続す る。目標トラックがグルーブトラックであるならば、グ ループトラックのトラッキング制御に適合した極性のト ラッキング信号を出力させる。すなわち、スイッチ回路 17をグループトラック制御回路15からの出力側に接 続する。

【0060】このような、スイッチ17からの出力信号を切り替える制御は、光ヘッド4が移動を開始してから移動先トラックへ到達するまでの間に行えばよい。トラッキングサーボルーブを開にしてから閉にするまでの間に行ってもよい。光ヘッド4が移動先のトラックに到達したら、指示を受けたセクタがグループトラックに存在する場合は、RAM36よりグループトラックのトラッキング制御最適オフセット値及びフォーカス制御最適オフセット値が読み出される。それらの値は、それぞれトラッキングエラー信号(TE)、フォーカスエラー信号(FE)をA/D変換した値に加算され、その後トラッキング信号、フォーカス信号が生成され、光スポットの位置決め、焦点合わせが行われる。

【0061】指示を受けたセクタがランドトラックに存在する場合は、RAM36よりランドトラックのトラッキング制御最適オフセット値及びフォーカス制御最適オ





フセット値が読み出され、上記と同様の動作が行われ る.

[0062]

【発明の効果】以上のように、本発明によれば、ランド トラックとグループトラックで、それぞれ最適なトラッ キング制御、フォーカス制御を行うことができ、誤りの ない情報再生を行うことができる。また、各制御の最適 値は、あらかじめ記憶させておくことができるので、情 報再生時には、それらの値を読み出すだけでよく、光ス ポットの位置決め、焦点合わせを素早く行うことができ 10 21:アドレス検出回路、 る。したがって、情報の再生時間を短くすることができ る。

【図面の簡単な説明】

- . 【図1】本発明の一実施形態の情報再生装置の構成を示 す図。
- 【図2】本発明の一実施形態の情報再生装置に用いる情 報記録媒体のトラック構造を示す図。
- 【図3】本発明の一実施形態の情報再生装置の構成を示 す図。
- 【図4】本発明の一実施形態の情報再生装置のサーボコ 20 36:RAM、 ントローラ及びシステムコントローラの構成を示す図。
- 【図5】本発明の一実施形態の情報再生装置のトラック エラー信号の極性の変化を示す図。
- 【図6】従来のCD(コンパクトディスク)の構成を示 す図。

【符号の説明】

- 1:ディスク形状記録媒体(光磁気ディスク)、
- -2:ランドトラック、
- 3:グループトラック、
- 4:光ヘッド、

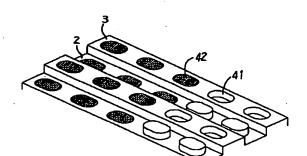
*5:光源(半導体レーザ)、

6:対物レンズ、

8:ディテクタ、

- 10:サーボコントローラ、
- 14:ランドトラック制御回路、
- 15:グループトラック制御回路、
- 16:フォーカス制御回路、
- 17、18:スイッチ回路、
- 20:システムコントローラ、
- - 22:情報再生回路、
 - 23:ランド/グループ判定回路、
 - 24:システムコントロール回路、
 - 30:ホストコンピュータ、
 - 31:サーボコントロール回路、
 - 32:A/D変換器、
 - 33:加算器、
 - 34:D/A変換器、
 - 35: ROM.
- - 37:トラッキング信号生成回路、
 - 38:フォーカス信号生成回路、
 - 40:スピンドルモータ、
 - 41:位相ピット、
 - 42:光磁気ピット、
 - 43、45:アドレス部、
 - 44、46:情報記録部。
 - 51:フォーカス制御判定回路、
 - 5-2:トラッキング制御判定回路。

***** 30



[図2]

【図3】

